

$$X = \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & t \\ 2 & 2t - \frac{1}{2} \end{bmatrix}}_{\text{عمومی}} \underbrace{\begin{bmatrix} b \\ a \end{bmatrix}}_{\text{خصوصی}} + \begin{bmatrix} -\frac{1}{2}t^{-2} + 2t^{-1} - 2\ln t - 2 \\ 5t^{-1} - 4\ln t - 4 \end{bmatrix}$$

توابع متعامد: orthogonal Functions

(مثلاً \cos , \sin که در 0 و 2π یکدیگر می‌خورند)

مجموع توابع زیر را در نظر بگیرید: $\{\phi_n(x)\}$, $n=1, 2, \dots$

مجموع توابع فوق را با هم مخلوط اگر دارای خاصیت زیر باشند:

$$\int_a^b \phi_n(x) \cdot \phi_m(x) w(x) dx = \begin{cases} = 0 & n \neq m \\ \neq 0 & n = m \end{cases}$$

(توابع وزن)

آنگاه آن مجموعه توابع را، متعامد نسبت به تابع وزن $w(x)$ در بازه $[a, b]$ می‌نامیم.

قضیه strom-lioville (استروم-لیوویل)

نمایم دو تابع زیر را در نظر بگیرید:

$$\frac{d}{dx} \left(P(x) \frac{dy}{dx} + [-q(x) + \lambda w(x)] y \right) = 0$$

که $P(x)$, $q(x)$ و $w(x)$ در بازه $[a, b]$ هر سه باشند اگر شرایط زیری

$$\begin{cases} a_1 y(a) + b_1 y'(a) = 0, & a_1^2 + b_1^2 \neq 0 \\ a_2 y(b) + b_2 y'(b) = 0, & a_2^2 + b_2^2 \neq 0 \end{cases}$$

که در آن a_1 و b_1 اعداد حقیقی هستند.

آن وقت خنایه $\phi_1, \phi_2, \dots, \phi_{n-1}, \phi_n$ جوابی که معادله فوق برای بهترین

$\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_{n-1}, \lambda_n$ باشند ϕ_n و ϕ_n تعریف یک مجموعه‌ای از توابع متعام (نسبت به تابع وزن $w(x)$)

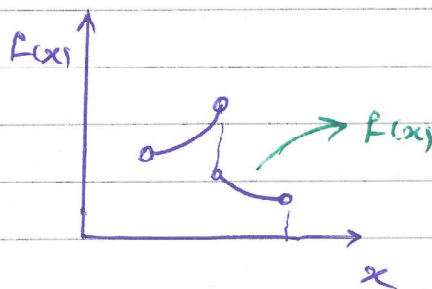
در بازه $[a, b]$ را می‌دهند.

$$\{\phi_n(x)\} \rightarrow \int_a^b \phi_n \phi_m w dx = \begin{cases} = 0 & n \neq m \\ \neq 0 & n = m \end{cases} \quad \text{معنی}$$

قضیه: تابع ویژه هر مسئله از نوع آندرم می‌تواند یک مجموعه کامل می‌دهند و هر تابع مانند $P(x)$ که خودش

حقیقت در فضا $[a, b]$ به صورت قطعه قطعه پیوسته باشد را می‌توان بر حسب توابع ویژه بیان کرد و به صورت

یک سری لجه دارد.



$$F(x) = \sum_{n=1}^{\infty} c_n \phi_n(x)$$

با ضرب طرفین این رابطه در $w(x)$ و $\phi_m(x)$ و انتگرال گیری از رابطه حاصل:

$$\begin{aligned} \int_a^b F(x) \phi_m(x) w(x) dx &= \int_a^b \phi_m(x) w(x) \sum_{n=1}^{\infty} c_n \phi_n(x) dx \\ &= \sum_{n=1}^{\infty} c_n \int_a^b w \phi_n \phi_m dx \\ &= c_m \int_a^b w \phi_m^2 dx \end{aligned}$$

$$c_m = \frac{\int_a^b F(x) \phi_m(x) w(x) dx}{\int_a^b w(x) \phi_m^2(x) dx} \quad \text{رابطه}$$

توضیح: سری فوق در نقاط غیر یکنواخت، به توسط حدیب در آن نقاط میل کند.

- معادلات دیفرانسیل خطی مرتبه ۲ خاص:

معادله دیفرانسیل زیر را در نظر بگیرید:

$$p(x)y'' + q(x)y' + (h_1(x) + \lambda h_2(x))y = 0$$

در صورتی که بخواهیم این معادله را به صورت استاندارد لیویل در آوریم با ضرب طرفین در ضریب انتگرال گیری به معادله

زیر خواهیم رسید:

$$\frac{1}{p} \exp \left[\int \frac{q}{p} dx \right]$$

فاکتور انتگرال گیری

$$\frac{d}{dx} \left[p(x) \frac{dy}{dx} \right] + [-q(x) + \lambda w(x)] y = 0$$

که در آن:

$$p = \exp \left[\int \frac{q}{p} dx \right]$$

$$q = -\frac{ph_1}{p}$$

توابع مختلف از حل معادله دیفرانسیل به نرم (S-L) حاصل می شود:

توضیح	$w(x)$	λ	$q(x)$	$p(x)$	تابع
مستطیل	۱	w^2	۰	۱	مستطیل
مربع	۱	$n(n+1)$	۰	$1-x^2$	مربع
مستطیل	۱	$n(n+1)$	$-\frac{m^2}{(1-x)^2}$	$1-x^2$	مستطیل
دایره نصف (نوع اول)	$(1-x^2)^{-1/2}$	n^2	۰	$(1-x^2)^{1/2}$	دایره نصف (نوع اول)
بند	x	B^2	$-\frac{2}{x}$	x	بند
لاگرانژ	e^{-x}	α	۰	xe^{-x}	لاگرانژ
هویت	e^{-x^2}	2α	۰	e^{-x^2}	هویت

در جدول فوق m, n اعداد صحیح و α, B, γ, w مقادیر حقیقی هستند.

۴۴

$$\Gamma(x) = \int_0^{\infty} e^{-t} t^{x-1} dt \quad x > 0$$

تابع گاما (Gamma)

$$\Gamma(x+1) = x\Gamma(x) \quad *$$

تابع گاما

$$\Gamma\left(\frac{1}{2}\right) = \sqrt{\pi}$$

تابع گاما

$$\Gamma(1) = 1$$

$$\Gamma(2) = 1\Gamma(1)$$

$$\Gamma(3) = 2\Gamma(2) = 2!$$

⋮

$$\Gamma(n+1) = n!$$

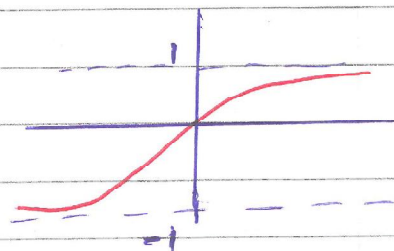
$$B(m, n) = \int_0^1 x^{m-1} (1-x)^{n-1} dx \quad n, m > 0$$

تابع بتا (Beta)

$$B(m, n) = \frac{\Gamma(m)\Gamma(n)}{\Gamma(m+n)}$$

تابع خطا (Error Function)

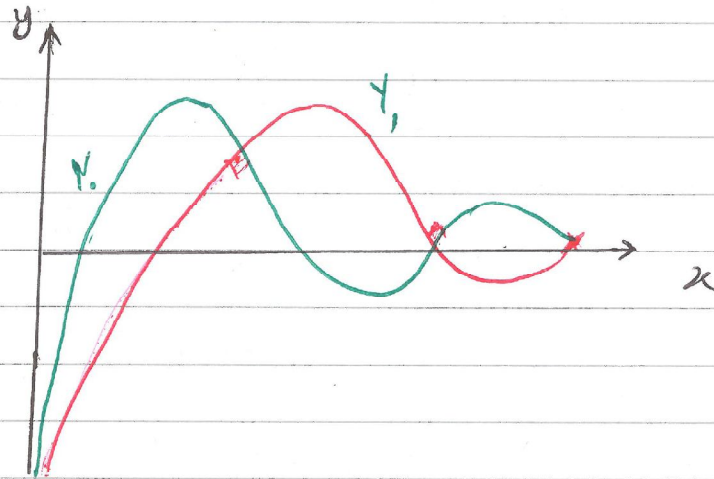
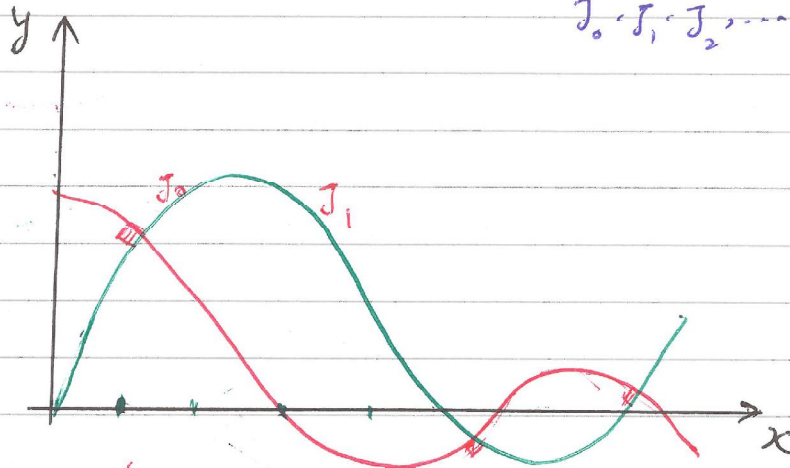
$$\text{erf}(x) = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_0^x e^{-t^2} dt$$



$$\text{erfc}(x) = 1 - \text{erf}(x)$$

تابع مکمل خطا :

تابع بد J_0, J_1, J_2, \dots



ky

۹۲, ۹۱, ۹۰

حالتی

$$(1-x^2)y'' - 2xy' + n(n+1)y = 0$$

معادله دیفرانسیل

در صورتی که

$$n = 0, 1, 2, \dots$$

$$y = AP_n(x) + BQ_n(x)$$

رایج

$$P_n(x) = \sum_{k=0}^N (-1)^k \frac{(2n-2k)!}{2^n k! (n-k)! (n-2k)!} x^{n-2k}$$

$$\begin{cases} N = \frac{n}{2} & \text{برای } n \text{ زوج} \\ N = \frac{n-1}{2} & \text{برای } n \text{ فرد} \end{cases} \quad |x| < 1$$

$$P_0(x) = 1, P_1(x) = x, P_2(x) = \frac{1}{2}(3x^2 - 1)$$

$$P_3(x) = \dots$$

$$Q_0(x) = \frac{1}{2} \ln \left(\frac{1+x}{1-x} \right)$$

$$Q_n(x) = \frac{1}{2} P_n(x) \ln \left(\frac{1+x}{1-x} \right) - \sum_{r=0}^N (-1)^r \frac{(2n-4r-1)}{(2r+1)(n-r)} \frac{P_r(x)}{x^{n-2r}}$$

$$|x| < 1$$

$$N = \frac{n-2}{2} \quad \text{برای } n \text{ زوج}$$

$$N = \frac{n-1}{2} \quad \text{برای } n \text{ فرد}$$

$$P_n(1) = 1$$

$$P_n(-1) = (-1)^n$$

...

$$P_n(x) = \frac{1}{2^n n!} \frac{d^n}{dx^n} (x^2-1)^n$$

فرمول ریدکلیف

PAN

خاصیت نفاذ صفر جمع می‌شود (نشان دهید):

$$\int_{-1}^{+1} \rho_m(x) \rho_n(x) dx = \begin{cases} 0 & \text{اگر } n \neq m \\ \frac{2}{2n+1} & \text{اگر } n = m \end{cases}$$

معادلات دینامیک خطی با درجه‌ای مرتبه دوم خاص:

$$\nabla^2 u = 0 \quad (1) \quad \text{معادله لاپلاس}$$

$$\nabla^2 u = g(x_1, \dots, x_n) \quad (2) \quad \text{معادله پواسون}$$

$$\nabla^2 u + \lambda u = 0 \quad (3) \quad \text{معادله هلمهولتز}$$

$$\nabla^2 u = \frac{1}{\alpha} \frac{\partial u}{\partial t} \quad (4) \quad \text{معادله دیفرانسیل}$$

$$\nabla^2 u = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} \quad (5) \quad \text{معادله موج}$$

کمی از روش‌های حل این دسته از معادلات استفاده از روش جدایی متغیرها است.

$$u(x, y, z, t) = \underbrace{\phi(x, y, z)}_{\text{مکان}} \underbrace{T(t)}_{\text{زمان}}$$

$$\left. \begin{aligned} \nabla^2 u &= T \nabla^2 \phi \\ \frac{\partial u}{\partial t} &= \phi T' \end{aligned} \right\} \rightarrow \text{تجربه در روش}$$

$$\frac{\nabla^2 \phi}{\phi} = \frac{1}{\alpha} \frac{T'}{T} = -\lambda$$

$$\rightarrow \left\{ \begin{aligned} \nabla^2 \phi + \lambda \phi &= 0 \rightarrow \text{معادله هلمهولتز} \\ T' + \alpha \lambda T &= 0 \rightarrow \text{جواب نمایی} \end{aligned} \right.$$

$$\nabla^2 u = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} \quad \text{معادله موج:}$$

$$u = \phi(x, y, z) \cdot T(t)$$

$$\text{فصل کردن} \rightarrow \frac{\nabla^2 \phi}{\phi} = \frac{1}{c^2} \frac{T''}{T} = -\lambda$$

$$\left| \begin{array}{l} \nabla^2 \phi + \lambda \phi = 0 \rightarrow \text{معادله هلمهولتز} \\ T'' + c^2 \lambda T = 0 \rightarrow \text{جواب سینوسی} \end{array} \right.$$

$$Z = Z(x, y) \quad \text{حالت کلی زیر را در نظر بگیریم:}$$

$$a \frac{\partial^2 Z}{\partial x^2} + b \frac{\partial^2 Z}{\partial x \partial y} + c \frac{\partial^2 Z}{\partial y^2} + d \frac{\partial Z}{\partial x} + e \frac{\partial Z}{\partial y} + fZ = g$$

اگر $g=0$ باشد معادله همگن می‌شود. a, b, c, d, e, f توانایی از (x, y) هستند.

جواب تابع Z در آن مکان است و گاهی یک حالت پایداری نمی‌تواند بر سر آن بنا شود و آن نیز می‌تواند.

شرایطی برای d و e داریم تا جواب حقیقی داشته باشد و در آن صورت $b^2 - 4ac > 0$ d و e f

به ترتیب جواب به حالت پایداری می‌رسد. $b^2 - 4ac = 0$ f $b^2 - 4ac < 0$ f

نقطه‌ای هستند که جواب را هم از تقاطع می‌کنند (تقاطع را می‌بینیم)

معادله فوق به روش جداسازی متغیرها قابل حل نیست گاهی اگر فرم معادله به صورت زیر باشد به روش جداسازی متغیرها قابل حل است:

$$a_1(x) \frac{\partial^2 Z}{\partial x^2} + a_2(x) \frac{\partial Z}{\partial x} + a_3(x) Z + b_1(y) \frac{\partial^2 Z}{\partial y^2} + b_2(y) \frac{\partial Z}{\partial y}$$

$$+ b_3(y) Z = 0$$

می‌توان جواب را به صورت زیر در نظر گرفت:

$$Z = XY = X(x)Y(y)$$

باجستق گری و جابجاری در معادله :

$$\frac{1}{x} \left[a_1(x) \frac{d^2 x}{dx^2} + a_2(x) \frac{dx}{x} + a_3(x) x \right] = -\frac{1}{y} \left[b_1(y) \frac{d^2 y}{dy^2} + b_2(y) \frac{dy}{y} + b_3(y) y \right]$$

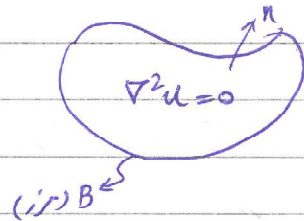
$$a_1 x'' + a_2 x' + [a_3 \pm \lambda^2] x = 0$$

می از جدا کردن متغیرها داریم :

$$b_1 y'' + b_2 y' + [b_3 \pm \lambda^2] y = 0$$

نکته: مایه یوییم دانست که شرایط مرزی مایه یاز نوعی باشند که معادلات فوق به فرم (S-L) در اینگونه از طریق روش جدایی متغیرها قابل حل باشند

- حل معادله در فضای دو بعدی (لاپلاس) :



۱- شرط مرزی نوع اول (دیریکله)

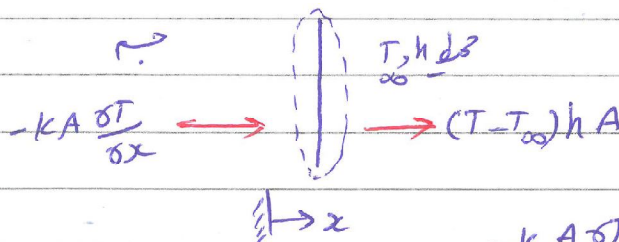
$$U = f_1(s) \quad \text{روای مرز } B$$

مثال: دما در بدنه یک رادیاتور

$$\frac{\partial u}{\partial n} = f_2(s) \quad \text{۲- شرط مرزی نوع دوم (نویسنه)}$$

مثال: معین بودن نرخ انتقال حرارت در سطح جسم

۳- شرط مرزی نوع سوم

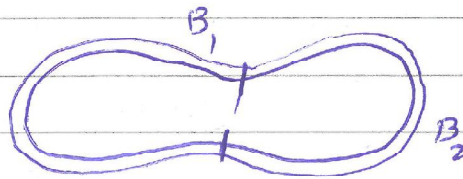


$$-kA \frac{\partial T}{\partial x} - hA(T - T_\infty) = 0$$

$$\frac{\partial u}{\partial n} + h(s)u = f_3(s)$$

مثال: برای نواحی انتقال حرارت هیدریتی و هیدرومکانیکی در جسم

۴. شرایط مرزی نوع دوم



شرایط مرزی متضاد روی B_1 و B_2 مثلاً:

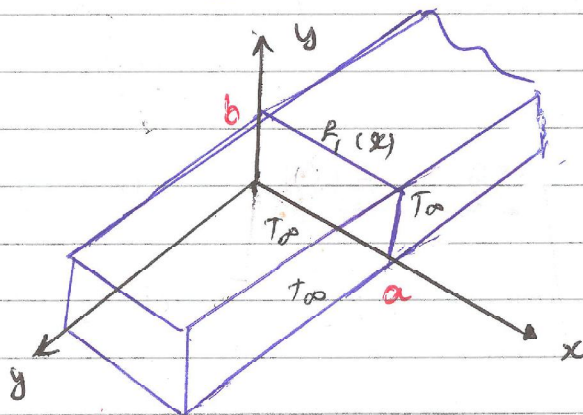
روی B_1 $U = F_4(s)$

روی B_2 $\frac{\partial U}{\partial n} = F_5(s)$

مثال: ترکیب حالت نوع (۱ و ۲)

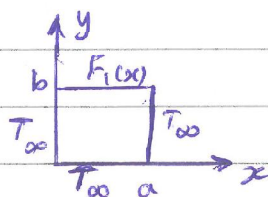
حل معادله لاپلاس (x, y, z) برای یک هیدریتی متغیرها

بدون از دست دادن کلیت سئو برای حالت دو بعدی حل میکنم:



مثال

$$\nabla^2 T = \frac{\partial^2 T}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 T}{\partial y^2} = 0$$



B.C

$$\begin{cases} T(0, y) = T_{\infty} \\ T(a, y) = T_{\infty} \\ T(x, 0) = T_{\infty} \\ T(x, b) = F_1(x) \end{cases} \rightarrow \text{بافت}$$

برای این که بتوان از روش جدایی متغیر استفاده کرد ^{۵۱} نسبت متغیر می دهیم. (به منظور همگن کردن شرایط مرزی)

$$\theta = T - T_{\infty}$$

و

$$\theta(0, y) = 0 \quad (a)$$

$$\theta(a, y) = 0 \quad (b)$$

$$\theta(x, 0) = 0 \quad (c)$$

$$\theta(x, b) = F_1(x) - T_{\infty} = F_1(x) \quad (d)$$

$$\theta = X(x)Y(y)$$

$$X''Y + Y''X = 0 \Rightarrow \frac{X''}{X} = -\frac{Y''}{Y} = -\lambda$$

جدایی متغیر:

به صورتی که بتوانیم

طوری پیدا کنیم که در سمت چپ و راست همگن است. جواب چند از نوع (۱-۲) می شود

$$\begin{cases} X'' + \lambda X = 0 \\ Y'' + \lambda Y = 0 \end{cases} \quad \text{B.C}$$

$$\begin{cases} X(0)Y(y) = 0 \rightarrow X(0) = 0 & (a_1) \\ X(a)Y(y) = 0 \rightarrow X(a) = 0 & (b_1) \\ X(x)Y(0) = 0 \rightarrow Y(0) = 0 & (c_1) \\ \theta(x, b) = F_1(x) \rightarrow \text{تینج} & (d_1) \end{cases}$$

۱) حالت اول $\lambda = 0$

$$\begin{aligned} X &= Ax + B \xrightarrow{\text{B.C}} \begin{cases} X(0) = 0 \\ X(a) = 0 \end{cases} \rightarrow X(x) = 0 \\ Y &= cy + D \rightarrow \end{aligned}$$

پس جواب T صفر خواهد بود پس $\lambda = 0$ جواب نیست.

(۲) حالت دوم $\lambda^2 - \lambda = -\lambda$ عرضی

$$Y = C \sin(\lambda y) + D \cos(\lambda y)$$

یہ $-x^2 = 4$ نیز جواب نہیں ہے۔

(۳) جانتے ہو $\gamma = +\gamma^2$

$$Y = e \sinh(\lambda y) + D \cosh(\lambda y)$$

$$a_1 \rightarrow X(0) = 0 \Rightarrow X = a \sin(\lambda x)$$

$$b_1 \rightarrow x(a) = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow a \lambda_n = n\pi \Rightarrow \lambda_n = \frac{n\pi}{a}, \quad n=1, 2, \dots$$

تباين جواب به صورت زیر است:

$$\Theta_n(x, y) = A_n \sin(\lambda_n x) C_n \sinh(\lambda_n y)$$

$$= E \sin(\lambda_n x) \sinh \lambda_n y$$

$$\theta(x, y) = \sum_{n=1}^{\infty} \theta_n(x, y) = \sum_{n=1}^{\infty} \overset{?}{E}_n \sin(\lambda_n x) \sinh(\lambda_n y)$$

محاسبه ضرایب مجهول E_n ← اعمال شرط مرزی d_1

$$\xrightarrow{\text{از طرف اول}} \int_0^a \theta_n(x, b) dx = \int_0^a E_n \sin(\lambda_n x) \sinh(\lambda_n b) dx$$

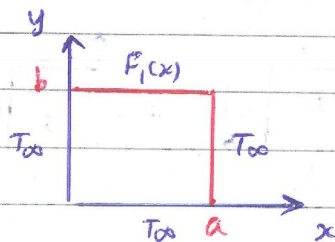
برای استفاده از شرط تعادلی \sin ، طرفین رابطه فوق را در $\sin(\lambda_n x)$ ضرب کرده و از طرفین dx یک طرف 0 تا a یک طرف

$$E_n = \frac{2}{a \sinh(\frac{n\pi b}{a})} \int_0^a f_1(x) \sin(\frac{n\pi x}{a}) dx$$

نهایت

$$\theta_n(x, y) = \frac{2}{a} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{\sin(\frac{n\pi x}{a}) \sinh(\frac{n\pi y}{b})}{\sinh(\frac{n\pi b}{a})} \int_0^a f_1(x) \sin(\frac{n\pi x}{a}) dx$$

جواب ششم در فضای هندسی a, b, y



نکته: در صورتی که در دو حال آخر (جواب ششم):

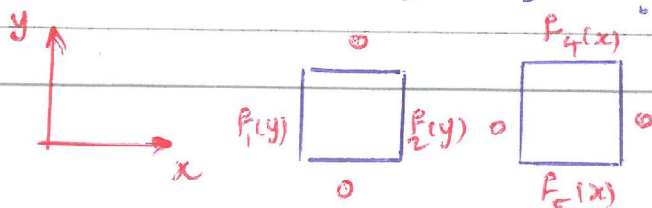
① تغییر تابع $\theta = T - T_{\infty}$ الزامی است:

زیرا موجب شدن شرایط مرزی شود (که مطابق شرایط مرزی T_{∞} است). در غایت اهمیت

شرط مرزی میانی $f_1(x)$ یا شرط (د) قابل اعمال نیست.

② اگر تمام لایه‌ها در نقاط دگرگونی داشته باشند، شرط آنکه توسط بدنه‌های متغیرها قابل حل باشد،

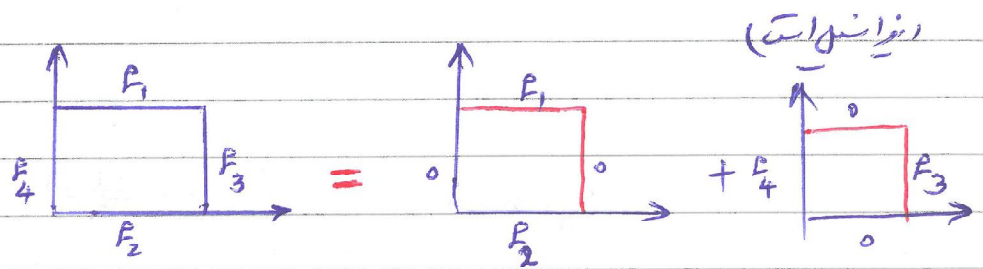
منتهی است که در یک جهت (مثلاً x یا y) شرایط همگن باشد.



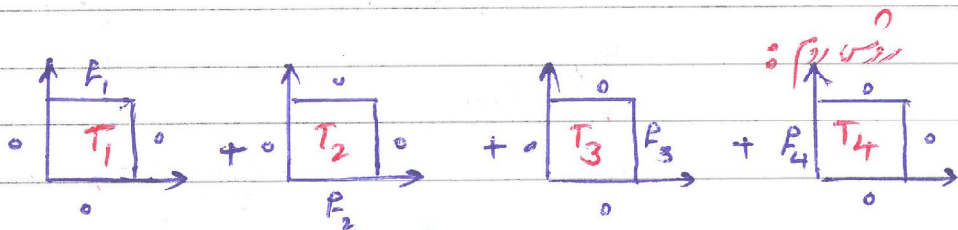
۳) عدالت نسبت تفکیک (\pm)

در صورتی که شرایط حرزی همگن است و لازم است که سطح از نوع ۱-۲ باشد. عدالت x^2 را به گونه ای انتخاب کنیم که در صورتی که شرایط حرزی همگن است. سطح ۱-۲ را به این صورت:

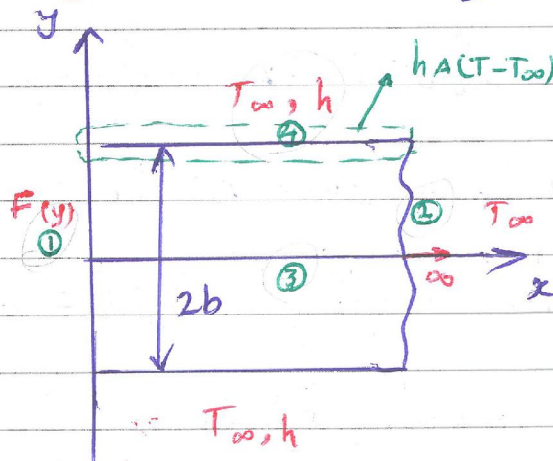
۴) اکثر شرایط در تمام حرزات غنی هستند و از روش سورپوزیشن استفاده می کنیم. (دلیل آن خط بودن مدار)



$$T(x, y) = T_1(x, y) + T_2(x, y)$$



حل مدار با لایسن در صورتی که شرایط حرزی به صورت مستقیم روی سطح باشد.



۵۵

تغییر نمایی نیست. فوق را از شرط بگیریم.

$$\frac{\partial^2 T}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 T}{\partial y^2} = 0$$

شرایط مرزی: (استفاده از شرایط تقارن)

$$(1) T(0, y) = F(y)$$

$$(2) T(\infty, y) = T_{\infty}$$

$$(3) \frac{\partial T(x, 0)}{\partial y} = 0 \quad \text{چون تقارن دارد}$$

$$(4) -k \frac{\partial T(x, b)}{\partial y} = h(T(x, b) - T_{\infty})$$

چون شرایط مرزی به هم ۲-۳ نیست و تغییر نمایی داریم:

$$\theta = T - T_{\infty}$$

$$\nabla^2 \theta = 0$$

$$\text{پس } \begin{cases} (1) \theta(0, y) = F(y) - T_{\infty} = F(y) \\ (2) \theta(\infty, y) = 0 \end{cases}$$

$$\text{پس } \begin{cases} (3) \frac{\partial \theta(x, 0)}{\partial y} = 0 \\ (4) -k \frac{\partial \theta(x, b)}{\partial y} - h \theta(x, b) = 0 \end{cases}$$

در این حالت شرایط مرزی درجه ۱ است. پس باید درجه ۱ را به هم ۲-۳ برآورده است.

و معادلات λ^2 درجه ۲ درجه ۱ و ضریب و درجه ۲ x متغیر است.

$$\nabla^2 \theta = 0 \rightarrow X'' Y + Y'' X = 0 \Rightarrow \frac{X''}{X} = -\frac{Y''}{Y} = +\lambda^2$$

$$\begin{cases} X'' - \lambda^2 X = 0 & \text{تبع جواب غیر متغایر} \\ Y'' + \lambda^2 Y = 0 & \text{تبع جواب متغایر} \end{cases}$$

B.C:

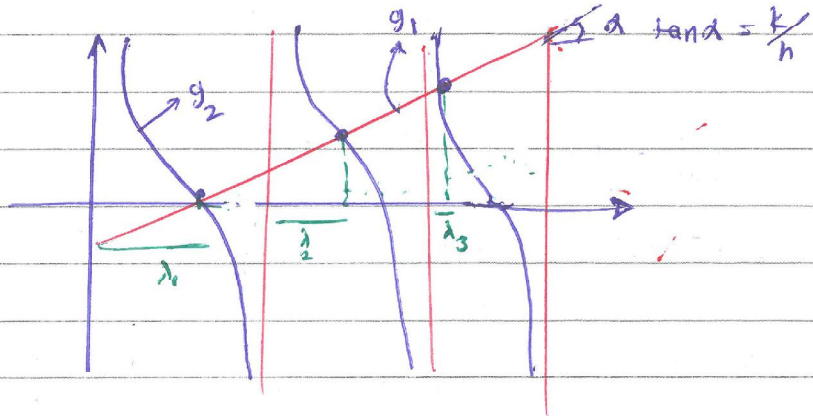
$$\begin{cases} Y'(0) = 0 & (a) \\ k Y'(b) + h Y(b) = 0 & (b) \\ X(\infty) = 0 & (c) \end{cases}$$

PAN

$$\theta(x,y) = \underbrace{(A_1 e^{-\lambda x} + A_2 e^{\lambda x})}_{X(x)} \underbrace{(B_1 \cos \lambda y + B_2 \sin \lambda y)}_{Y(y)}$$

(a) $b_2 = 0 \Rightarrow \beta_2 = 0$

$$(b) \vec{dr} \Rightarrow k \lambda \sin \lambda b = h \cos \lambda b \Rightarrow \left(\frac{k}{h} \right) \lambda = \cot \lambda b$$



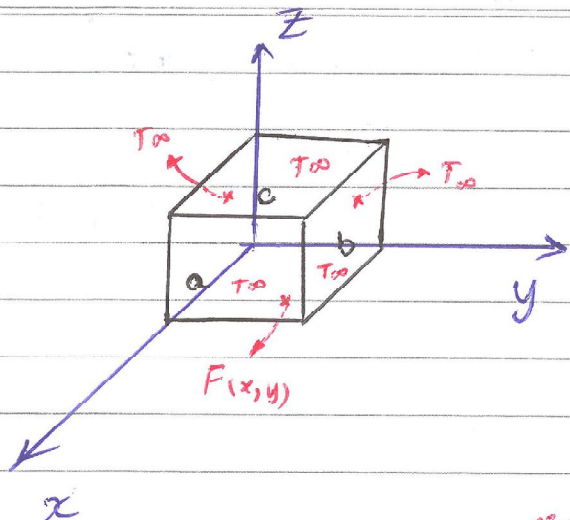
(c) $\vec{r}^2 \rightarrow A_2 = 0$

$$\theta(x, y) = \sum_{n=1}^{\infty} a_n e^{-\lambda_n x} \cos \lambda_n y$$

استفاده از شرط \cos :

1) 63

$$a_n = \frac{2\lambda_n}{\lambda_n b + \sin(\lambda_n b) \cos(\lambda_n b)} \int_a^b f(y) \cos \lambda_n y \, dy$$



حل مسألة لابلاس في ثلاثة ابعاد

$$\nabla^2 T = 0 \Rightarrow \nabla^2 \theta = 0$$

$$\theta = T - T_{\infty}$$

$$\frac{\partial^2 \theta}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \theta}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 \theta}{\partial z^2} = 0$$

B.C :

$$\left\{ \begin{array}{l} \theta(0, y, z) = 0 \quad (1) \\ \theta(a, y, z) = 0 \quad (2) \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \theta(x, 0, z) = 0 \quad (3) \\ \theta(x, b, z) = 0 \quad (4) \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \theta(x, y, c) = 0 \quad (5) \\ \theta(x, y, 0) = F(x, y) - T_{\infty} = F(x, y) \quad (6) \end{array} \right.$$

درجات x و y و z هي اعداد موجبة

لذا، بدلالة λ والموجة \sin كمرحلة أولى، درجات x و y هي \sin و \cos

$$\theta(x, y, z) = X(x) Y(y) Z(z) \quad \text{فرض}$$

$$\frac{X''}{X} = \frac{Y''}{Y} + \frac{Z''}{Z} = -\lambda^2$$

$$\left\{ \begin{array}{l} X'' + \lambda^2 X = 0 \\ -\frac{Y''}{Y} = \frac{Z''}{Z} - \lambda^2 = +\beta^2 \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} X'' + \lambda^2 X = 0 \\ Y'' + \beta^2 Y = 0 \\ Z'' - (\lambda^2 + \beta^2) Z = 0 \end{array} \right.$$

$$\theta = (A_1 \cos \lambda x + A_2 \sin \lambda x) (B_1 \cos B y + B_2 \sin B y) \times (c_1 e^{z\sqrt{\lambda^2+B^2}} + c_2 e^{-z\sqrt{\lambda^2+B^2}})$$

پ

$$\lambda^2 + B^2 = \gamma^2$$

: B.C لکھو

$$(5) \rightarrow c_2 = -c_1 e^{z\sqrt{\lambda^2+B^2}}$$

$$Z(c) = 0 \Rightarrow c_1 \sinh \gamma c + c_2 \cosh \gamma c = 0$$

$$c_2 = -c_1 \tanh \gamma c$$

$$(1) \rightarrow (3) \Rightarrow A_1 = 0, B_1 = 0$$

$$\Rightarrow Z(z) = c_1 \left(\sinh \gamma z - \frac{\sinh \gamma c}{\cosh \gamma c} \cosh \gamma z \right)$$

$$(2), (4) \Rightarrow \begin{cases} \sin \lambda a = 0 \rightarrow \lambda_m = \frac{m\pi}{a}, m = 1, 2, \dots \\ \sin B b = 0 \rightarrow B_n = \frac{n\pi}{b}, n = 1, 2, \dots \end{cases}$$

$$\theta_{mn} = A_{mn} \sin \lambda_m x \sin B_n y \sinh \left[\sqrt{B_n^2 + \lambda_m^2} (c - z) \right]$$

$$\theta(x, y, z) = \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} A_{mn} \sin \lambda_m x \sin B_n y \sinh \left[\sqrt{\lambda_m^2 + B_n^2} (c - z) \right]$$

(6) افعال شرط $\rightarrow A_{mn}$ برائے

$$(6) \rightarrow \int_0^a \int_0^b F(x, y) dx dy = \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} A_{mn} \sinh \left[\sqrt{\lambda_m^2 + B_n^2} c \right] \times \sin \lambda_m x \sin B_n y$$

: $\sin B_n y, \sin \lambda_m x$ استعمال کر کے

$$A_{mn} = \frac{4}{ab} \left\{ \sinh \left[\sqrt{\lambda_m^2 + B_n^2} c \right] \right\}^{-1} \times \int_0^a \int_0^b F(x, y) \sin \lambda_m x \sin B_n y dx dy$$

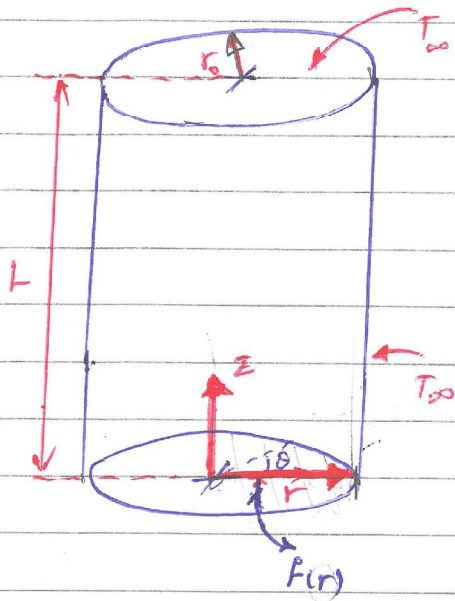
انجائیڈمنٹ کیا ہے؟

مثال: حل کرنے لایس و جیٹس استعمال کریں

مطلوب است توزیع دما در استوانه مقابل :

(تغییر دما در طول محور است)

بزرگترین گرادیان دما در مرکز است



$$\theta = T - T_\infty$$

خواهیم داشت :

$$\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial \theta}{\partial r} \right) + \frac{\partial^2 \theta}{\partial z^2} = 0$$

B.C $\theta(0, z) = \text{finite}$ محدود
 $\theta(r, z) = 0$ در لبه

$\theta(r, L) = 0$
 $\theta(r, 0) = f(r) - T_\infty = f(r)$

$$\theta(r, z) = R(r) Z(z)$$

حالت در جهت r متغیر است. لذا سالم چون ریس جهت باید رابطه فیزیکی متغیر است. در فرم r - z قرار میگیرد.

با فرض متغیر دو برابر r

$$r^2 \frac{R''}{R} + r \frac{R'}{R} = -\frac{Z''}{Z} = -\lambda^2$$

(در اصل باید λ^2 باشد)

$$\left\{ \frac{d}{dr} \left(r \frac{dR}{dr} \right) + \lambda^2 r R = 0 \right.$$

$$Z'' - \lambda^2 Z = 0$$

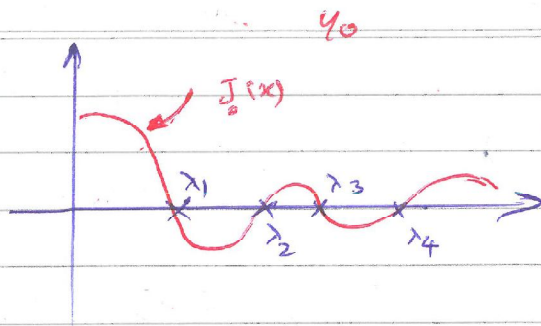
$$\theta(r, z) = 0$$

$$\left[A_1 J_0(\lambda r) + A_2 Y_0(\lambda r) \right] \times \left[B_1 \sinh \lambda z + B_2 \cosh \lambda z \right]$$

B.C :

$$\theta(0) = \text{محدود} \Rightarrow A_2 = 0$$

$$\theta(r, z) = 0 \Rightarrow J_0(\lambda r) = 0$$



$$J_0(\lambda_n, r_0) = 0 \quad n=1, 2, \dots$$

$$\theta(r, L) = 0 \Rightarrow B_1 \sinh \lambda L + B_2 \cosh \lambda L = 0$$

$$B_2 = \frac{-B_1 \sinh \lambda L}{\cosh \lambda L}$$

$$B_1 \sinh \lambda z + B_2 \cosh \lambda z = B_1 \sinh \lambda z - \frac{B_1 \sinh \lambda L}{\cosh \lambda L} \cosh \lambda z$$

$$= -B_1 \frac{\sinh \lambda (L-z)}{\cosh \lambda L}$$

$$\theta(r, z) = \sum_{n=1}^{\infty} \alpha_n J_0(\lambda_n r) \sinh \lambda_n (L-z)$$

سایه‌بندی:

سایه‌بندی α_n ها یک شرط توابع بدلی:
اعمال شرط مرزی آخر:

$$F(r) = \sum_{n=1}^{\infty} \alpha_n J_0(\lambda_n r) \sinh \lambda_n L$$

اعمال شرط میانه:

$$\int_0^{r_0} F(r) J_0(\lambda_n r) r dr = \int_0^{r_0} \alpha_n J_0^2(\lambda_n r) \sinh \lambda_n L r dr$$

$$J_0(\lambda_n r_0) = 0$$

$$\int_0^{r_0} J_0^2(\lambda_n r) r dr = \frac{r_0^2}{2} J_1^2(\lambda_n r_0)$$

با یکدیگر مقایسه:

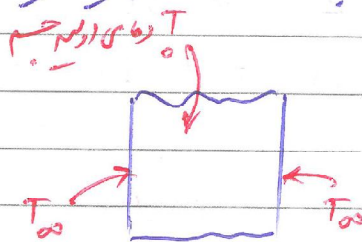
$$\alpha_n = \frac{2}{\sinh(\lambda_n L) r_0^2 j_1^2(\lambda_n r_0)} \int_0^{r_0} r f(r) j_0(\lambda_n r) dr$$

$$\nabla^2 T = \frac{1}{\alpha} \frac{\partial T}{\partial t}$$

حل معادله دیفیوژن:

انتقال حرارت غیر دائم با انتقال حجم:

توجه: معادله دیفیوژن به طریق جدایی متغیرها قابل حل است. اگر یک شرط مرزی همگن نباشد.

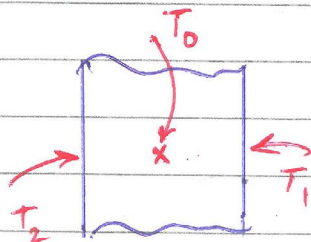


شرایط حالت پایدار:

مثال ۱:

متغیر متغیر $\theta = (T - T_{\infty})$ شرط مرزی همگن می‌شود.

از جدا کردن متغیرها می‌توان استفاده کرد.



مثال ۲:

در این حالت می‌توان به دو روش پاسخ داد:

روش اول:

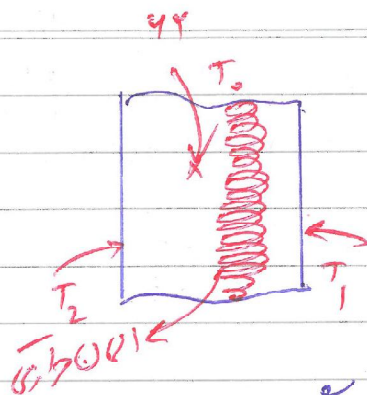
جواب کل = جواب دائمی + جواب گذرا

شرایط مرزی همگن

$$T(x, t) = T_s(x) + T_t(x, t)$$

توجه: شرط مرزی همگن را به جواب دائمی مربوط می‌کنند.

سوال ۳۹



در این حالت معادله دینامیک غیر همبسته خواهد بود. (در حالتی که دینامیک و استاتیسیک همبسته باشد)

$$\frac{\partial^2 T}{\partial x^2} + \frac{q_0}{k} = \frac{1}{\alpha} \frac{\partial T}{\partial t}$$

$$T(x, t) = T_s(x) + T_t(x, t)$$

در این حالت دینامیک و استاتیسیک همبسته است. (در این حالت دینامیک و استاتیسیک همبسته است)

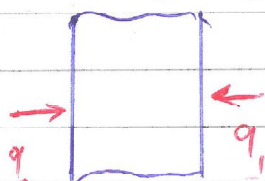
معادله دینامیک و استاتیسیک همبسته

$$\frac{d^2 T}{dx^2} + \frac{q(x)}{k} = 0$$

معادله دینامیک و استاتیسیک همبسته

$$\frac{\partial^2 T}{\partial x^2} = \frac{1}{\alpha} \frac{\partial T}{\partial t}$$

سوال ۴۰. خودرشد حرارتی تابع زمان باشد. حالت کلی. معادله دینامیک و استاتیسیک همبسته. در تابع گرین.



سوال ۴۱

اگر در هر دو حالت دینامیک و استاتیسیک همبسته باشد، معادله دینامیک و استاتیسیک همبسته خواهد بود.

$$T(x, t) = T_1(x, t) + T_2(x) + T_3(t)$$

علاوه بر این می‌توانیم جواب را به صورت دو بخش در نظر بگیریم:

$$\nabla^2 T_t = \frac{1}{\alpha} \frac{\partial T_t}{\partial t} \Rightarrow T_t = X(x) F(t)$$

$$\frac{x''}{x} = \frac{1}{\alpha} \frac{r'}{r} = -\lambda^2$$

$$\therefore r = A e^{-\alpha \lambda^2 t}$$

$$\text{as } t \rightarrow \infty \Rightarrow T_t \rightarrow 0 \Rightarrow T = T_s(x)$$

در این صورت جواب حاصل در شرایط $t \rightarrow \infty$ تابع زمان است و نمی‌توانیم در $t \rightarrow \infty$ حالت را بررسی کنیم

نرخ تغییرات حل شده است اما از لحاظ فیزیکی مشکل وجود دارد.

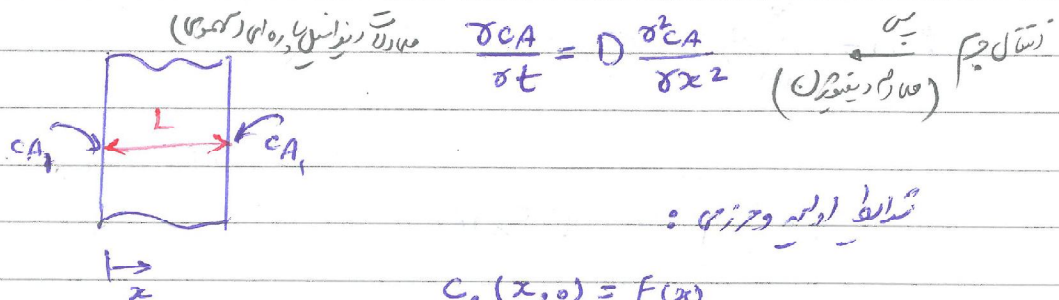
چون ۹ و ۹ همواره وجود دارند و لذا ما به طور مداوم اقیانوس می‌بینیم (یا ماهی) در نتیجه این غده‌ها را

که در حالت پایا می‌رسد.

حالت دوم ۹۲، ۸، ۱۳

نکته: غلظت اولیه جز A (در ترمینال) از جاده B برابر $F(x)$ است. غلظت ترمینال A است. ترمینال در سطح

توان می‌گیرد که غلظت در سطح برابر C_{A1} می‌گردد. مطلوب است توزیع غلظت ترمینال A در جاده B .



$$C_A(x, 0) = F(x)$$

$$C_A(0, t) = C_A(L, t) = C_{A1}$$

$$\phi = C_A - C_{A1}$$

چون وقتی C_{A1} از روش جواب تغییرات حل شود که در جهت x شرایط از x به x باشد.

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} = D \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2}$$

لذا:

در این حالت شرایط از x به x و شرایط از x به x باشد.

۴۴

$$\phi(x, 0) = F(x) - cA_1 = f(x)$$

$$\phi(0, t) = \phi(L, t) = 0$$

$$\phi(x, t) = X(x)T(t)$$

جدایی متغیرها :

تبدیل به معادله :

$$\frac{1}{D} \frac{T'}{T} = \frac{X''}{X} = -\lambda^2$$

$$\begin{cases} X'' + \lambda^2 X = 0 \rightarrow X(0) = X(L) = 0 \\ T' + D\lambda^2 T = 0 \end{cases}$$

$$\phi = e^{-D\lambda^2 t} (A \sin \lambda x + B \cos \lambda x)$$

تبدیل :

$$\phi = \sum_{n=1}^{\infty} A_n e^{-D\lambda_n^2 t} \sin(\lambda_n x)$$

با اعمال شرایط جزی :

$$\lambda_n = \frac{n\pi}{L}, \quad n=1, 2, \dots$$

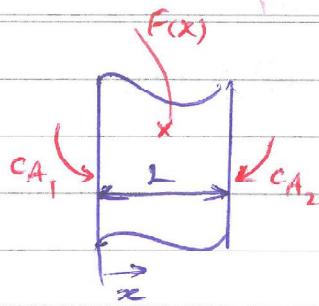
مقدار A_n ها از شرایط اولیه :

$$F(x) = \sum_{n=1}^{\infty} A_n \sin\left(\frac{n\pi}{L}x\right)$$

با ضرب به تقارن \sin داریم :

$$A_n = \frac{2}{L} \int_0^L F(x) \sin\left(\frac{n\pi}{L}x\right) dx$$

$$\phi = c_A - cA_1 = \left\{ \frac{2}{L} \sum_{n=1}^{\infty} e^{-\left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 Dt} \sin(\lambda_n x) \times \int_0^L F(x) \sin \frac{n\pi x}{L} dx \right\}$$



۴۸

مسئله:

$$\frac{1}{D} \frac{\partial CA}{\partial t} = \frac{\partial^2 CA}{\partial x^2}$$

در این حالت شرایط مرزی کلیت نیست و باید مسئله را به اجزای کوچک حالت مرزی و حالت کلی در نظر گرفت

$$c_A(x, t) = c_{A_t}(x, t) + c_{A_s}(x)$$

حالت کلی (در تمام)

$$1) \begin{cases} \frac{d^2 c_{A_s}}{dx^2} = 0 \\ c_{A_s}(0) = CA_1 \\ c_{A_s}(L) = CA_2 \end{cases}$$

$$2) \begin{cases} \frac{1}{D} \frac{\partial c_{A_t}}{\partial t} = \frac{\partial^2 c_{A_t}}{\partial x^2} \\ c_{A_t}(0, t) = c_{A_t}(L, t) = 0 \\ c_{A_t}(L, t) = F(x) - c_{A_s}(x) \end{cases}$$

$$\Rightarrow c_{A_t}(0, t) + c_{A_s}(0) = CA_1 + 0$$

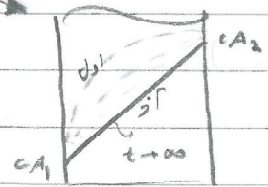
چون شرایط اولیه داریم (2)؛ جواب داریم (1) و استیبل است یا نه؟ ابتدا داریم (1)، اهل کنیم تا

$c_{A_s}(x)$ را بدست آوریم

$$c_{As}(x) = (c_{A2} - c_{A1}) \frac{x}{L} + c_{A1}$$

$x=0 \rightarrow c_{As} = c_{A1}$
 $x=L \rightarrow c_{As} = c_{A2}$

حالت پایا (steady state)



$$c_{At} = \sum_{n=1}^{\infty} A_n e^{-\lambda_n^2 D t} \sin \lambda_n x$$

حالت زود (transient)

$$F(x) = c_{A1} + (c_{A2} - c_{A1}) \frac{x}{L} + \sum_{n=1}^{\infty} A_n \sin \lambda_n x$$

تجزیه به دو (decomposition into two)

$$F(x) - c_{A1} - (c_{A2} - c_{A1}) \frac{x}{L} = \sum_{n=1}^{\infty} A_n \sin \lambda_n x$$

و (and)

با توجه به تعریف sin (according to the definition of sin)

$$A_n = \frac{2}{n\pi} [(c_{A2} - c_{A1}) \sin \frac{n\pi x}{L}] + \frac{2}{L} \int_0^L F(x) \sin \frac{n\pi x}{L} dx$$

Duhamel Theorem

قضیه دو هامل (Duhamel's Theorem)

$$\nabla^2 u = \frac{1}{k} \frac{\partial u}{\partial t}$$

معادله دیفرانسیل جزئی در نقطه یکپارچه (partial differential equation in a point)

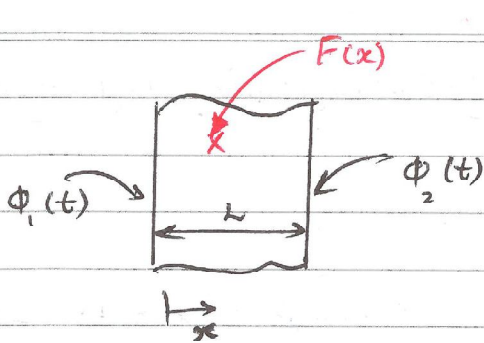
$$I.C \rightarrow u(x, y, z, t) = 0$$

$$B.C \rightarrow u = \phi(x, y, z, t) \text{ B. C.}$$

اگر $u = F(x, y, z, \tau, t)$ حل معادله دیفرانسیل باشد. برای حالتی که شرایط مرزی تابعی از زمان نیست، با قرار دادن شرایط مرزی به صورت $\phi(x, y, z, \tau)$ جواب معادله برای حالتی که شرایط مرزی تابع زمان است، از

$$u = \int_0^t \frac{\partial}{\partial \tau} F(x, y, z, \tau, t - \tau) d\tau$$

بافتاب و مرتب می آید (it comes out and is ordered)



مسئله:

$$\frac{\partial c_A}{\partial t} = D \frac{\partial^2 c_A}{\partial x^2}$$

حل:

$$\begin{cases} c_A(x, 0) = F(x) \\ c_A(0, t) = \phi_1(t) \\ c_A(L, t) = \phi_2(t) \end{cases}$$

در این مسئله شرایط مرزی تابع زمان است و شرایط اولیه این سامه صفر نیست. لذا باید برای بکار بردن قضیه دوماه

شرایط اولیه صفر شود. لذا برای این کار مسئله را به دو مسئله می‌کنیم تا شرایط قضیه را برآوریم:

$$c_A(x, t) = u(x, t) + v(x, t)$$

$$1) \begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t} = D \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} \\ u(x, 0) = F(x) \\ u(0, t) = u(L, t) = 0 \end{cases}$$

$$2) \begin{cases} \frac{\partial v}{\partial t} = D \frac{\partial^2 v}{\partial x^2} \\ v(x, 0) = 0 \quad \leftarrow \text{I.C} \\ v(0, t) = \phi_1(t) \\ v(L, t) = \phi_2(t) \quad \leftarrow \text{B.C} \end{cases}$$

مسئله (1) را در شروع بحث حل کردیم برای حل مسئله دوم (2) و داریم:

$$\begin{cases} v(x, 0) = 0 \\ v(0, t) = c_{A1} \\ v(L, t) = c_{A2} \end{cases}$$

برای شرایط مرزی و اولیه در دو در حال حل است.

۴۸

لذا طبق تعریف در حال و یا به عبارتی قبل می‌توان جایگزینی زیر را انجام داد:

$$c_{A2} \rightarrow \phi_2(\tau)$$

$$c_{A1} \rightarrow \phi_1(\tau)$$

لذا جواب $v(x, \tau, t)$ خواهد بود:

$$v(x, \tau, t) = \phi_1(\tau) + [\phi_2(\tau) - \phi_1(\tau)] \frac{x}{L} + \frac{2}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^n \phi_2(\tau) - \phi_1(\tau)}{n} \times e^{\frac{-(n\pi)^2 D t}{L^2}} \times \sin \frac{n\pi x}{L}$$

با جایگزینی $t - \tau$ به جای t خواهیم داشت:

$$v(x, \tau, t - \tau) = \phi_1(\tau) + [\phi_2(\tau) - \phi_1(\tau)] \frac{x}{L} + \frac{2}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^n \phi_2(\tau) - \phi_1(\tau)}{n} \times e^{\frac{-(n\pi)^2 D (t - \tau)}{L^2}} \times \sin \frac{n\pi x}{L}$$

در عبارت بالا نسبت به t مشتق می‌گیریم:

$$\frac{\partial v}{\partial t} = \frac{-2\pi D}{L^2} \sum_{n=1}^{\infty} [(-1)^n \phi_2(\tau) - \phi_1(\tau)] n \times e^{\frac{-(n\pi)^2 D (t - \tau)}{L^2}} \times \sin \frac{n\pi x}{L}$$

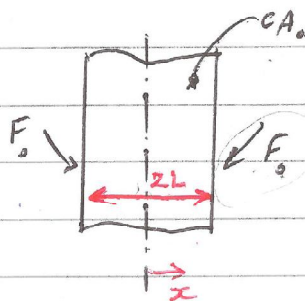
و نهایتاً با انتگرال گیری $\int_0^t \frac{\partial v}{\partial t} d\tau$ خواهیم داشت:

$$v(x, t) = \frac{2\pi D}{L^2} \sum_{n=1}^{\infty} n e^{\frac{-(n\pi)^2 D t}{L^2}} \sin \frac{n\pi x}{L} \times \int_0^t e^{\frac{(n\pi)^2 D \tau}{L^2}} [\phi_1(\tau) - (-1)^n \phi_2(\tau)] d\tau$$

$$t \rightarrow \infty, u = 0, v \neq 0$$

حقیقت ۸۲، ۸۰، ۲۰

مسئله: غلظت در دیواره را وقتی که شار F_0 اعمال می‌شود بدست آورید.



حل: چون دما در تمام طول ثابت در نظر بگیریم:

$$\frac{\partial c_A}{\partial t} = D \frac{\partial^2 c_A}{\partial x^2}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} c_A(x, 0) = c_{A0} \quad \text{لایه (1)} \end{array} \right.$$

$$\frac{\partial c_A(L, t)}{\partial x} = F_0 \quad \text{شرط (2)}$$

$$\frac{\partial c_A(0, t)}{\partial x} = 0 \quad \text{(3)}$$

PAN

- تعریف: $\phi = c_A - c_{A_0}$ (از نظر ریاضی الزامات (فصل ۵))

$$\frac{L}{D} \frac{\partial \phi}{\partial t} = \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} \quad \left\{ \begin{array}{l} \phi(x, 0) = 0 \\ \frac{\partial \phi}{\partial x}(0, t) = 0 \\ \frac{\partial \phi}{\partial x}(L, t) = F_0 \end{array} \right.$$

چون شارجم داریم، بنابراین جواب را به صورت سه تایی در نظر می‌گیریم:

$$\phi(x, t) = \phi_1(x, t) + \phi_2(x) + \phi_3(t)$$

با جایگزینی در معادله و تفکیک:

$$\frac{1}{D} \left(\frac{\partial \phi_1}{\partial t} + \frac{\partial \phi_2}{\partial t} \right) = \frac{\partial^2 \phi_1}{\partial x^2} + \frac{d^2 \phi_2}{dx^2}$$

آنون معادله را به صورتی جدا کنیم که شرایط مرزی ساده مربوط به ϕ_1 به صورت هکلی درآید

و به دو دستگاه زیر می‌رسیم:

$$\frac{1}{D} \frac{\partial \phi_1}{\partial t} = \frac{\partial^2 \phi_1}{\partial x^2}$$

$$\textcircled{I} \quad \left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial \phi_1(0, t)}{\partial x} = \frac{\partial \phi_1(L, t)}{\partial x} = 0 \quad (1) \text{ و } (2) \\ \phi_1(x, 0) = -\phi_2(x) - \phi_3(0) \quad (3) \end{array} \right.$$

$$\textcircled{II} \quad \left\{ \begin{array}{l} \frac{1}{D} \frac{d\phi_3}{dt} = \frac{d^2 \phi_2}{dx^2} = C = \text{ثابت} \\ \frac{d\phi_2(0)}{dx} = 0 \quad (4) \\ D \frac{d\phi_2(L)}{dx} = F_0 \quad (5) \end{array} \right.$$

$$(1), (2), (4) \rightarrow \frac{\partial \phi_1(L, t)}{\partial x} + \frac{d\phi_2(L)}{dx} = F_0 + 0$$

ماتریس بردار معادلات (II) خواهیم داشت:

$$\phi_3(t) = Dct + c_1$$

$$\phi_2(x) = \frac{1}{2} Dcx^2 + c_2 x + c_3$$

$$(4), (5) \rightarrow c_2 = 0, c_1 = \frac{F_0}{DL}$$

$$\phi_3(t) = \frac{F_0}{L} t + c_1$$

تایید پاسخ:

$$\phi_2(t) = \frac{F_0}{2DL} x^2 + c_3$$

چون c_1, c_2, c_3 در شرایط اولیه (شماره 3) و در (5) غرض از این است که روابطی بین c_1, c_2, c_3 داریم.

(به صورت اختصاری می‌نویسند)

$$\phi_3(t) = \frac{F_0}{L} t, \quad \phi_2(x) = \frac{F_0}{2DL} x^2$$

حالا ϕ_1 :

$$\phi_1 = \sum_{n=0}^{\infty} a_n e^{-D\lambda_n^2 t} \cos \lambda_n x$$

چون در مرزها مشتق ϕ به صفر میل می‌کند و خود ϕ را هم در مرزها صفر می‌کنیم.

$$\lambda_n = \frac{n\pi}{L} \rightarrow n = 0, 1, 2, \dots$$

با اجماع شرط سوم در (5) خواهیم داشت:

$$\frac{-F_0}{2DL} x^2 = \sum_{n=0}^{\infty} a_n \cos \lambda_n x = a_0 + \sum_{n=1}^{\infty} a_n \cos \lambda_n x$$

$$\phi_1(x, 0) = -\phi_2(x) - \phi_3(0) = -\frac{F_0}{2DL} x^2 - (c_3 - c_1)$$

با استفاده از تعاد \cos داریم:

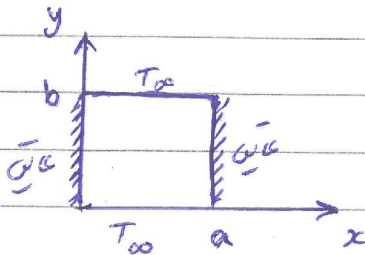
$$a_n = \frac{F_0}{DL^2} \int_0^L x^2 \cos \lambda_n x dx \rightarrow a_n = \frac{-2F_0 L (-1)^n}{D(L\lambda_n)^2}, \quad n = 1, 2, \dots$$

$$a_0 = -\frac{F_0 L}{DL^2}$$

$$a_0 = \frac{1}{L} \left(-\frac{F_0}{DL^2} \right) \int_0^L x^2 dx = -\frac{F_0 L}{DL^2} \quad \text{P.S.N}$$

$$\phi(x, t) = \phi_1(x, t) + \phi_2(x) + \phi_3(t)$$

$$= \frac{F_0 L}{D} \left\{ \frac{Dt}{L^2} + \frac{3x^2 - L^2}{6L^2} - \frac{2}{x^2} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^n}{n^2} e^{-D\lambda_n^2 t} \cos \frac{n\pi x}{L} \right\}$$



$$T(x, y, t) = ?$$

$$\frac{1}{\alpha} \frac{\partial T}{\partial t} = \left(\frac{\partial^2 T}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 T}{\partial y^2} \right)$$

مثال: در لحظه $t=0$ جسم فوق را از دو طرف عایق کنیم و از دو طرف دیگر به دمای T_∞ تماس داده شود.

در صورتی که در لحظه $t=0$ توزیع دما در جسم به صورت $T(x, y, 0) = f(x, y)$ باشد، توزیع دما را برای $t > 0$ پیدا کنید.

حل: برای همین کردن شرایط مرزی تغییر متغیر:

$$\theta = T - T_\infty$$

$$\frac{1}{\alpha} \frac{\partial \theta}{\partial t} = \frac{\partial^2 \theta}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \theta}{\partial y^2}$$

در این صورت

I.C | $\theta(x, y, 0) = f(x, y) - T_\infty = F(x, y)$

B.C | $\frac{\partial \theta(0, y, t)}{\partial x} = 0$, $\frac{\partial \theta(a, y, t)}{\partial x} = 0$
 $\theta(x, 0, t) = 0$, $\theta(x, b, t) = 0$

$$\theta(x, y, t) = \phi(x, y) \Gamma(t)$$

$$\Gamma' + \lambda^2 \Gamma = 0$$

$$\nabla^2 \phi + \lambda^2 \phi = 0$$

معادله هلمهولتز



$$\phi(x, y) = X(x) Y(y)$$

حل معادله دو رقم

$$\frac{X''}{X} + \frac{Y''}{Y} + \lambda^2 = 0 \quad \text{VY}$$

با توجه به جدایی x و y شرایط مرزی حالت 5-1 داشته باشیم تا بتوان شرایط اولیه $F(x, y)$ را اعمال نمود.

$$\frac{X''}{X} = -\left(\frac{Y''}{Y} + \lambda^2\right) = -\mu^2$$

$$\textcircled{1} \quad X'' + \mu^2 X = 0, \quad X'(0) = X'(a) = 0$$

$$Y'' + (\lambda^2 - \mu^2)Y = 0, \quad \lambda^2 - \mu^2 = \gamma^2$$

$$\textcircled{2} \quad Y'' + \gamma^2 Y = 0, \quad Y(0) = Y(b) = 0$$

$$\textcircled{1} \rightarrow X = A \cos \mu x + B \sin \mu x$$

$$B = 0, \quad \mu = \frac{m\pi}{a}, \quad m = 0, 1, 2, \dots$$

$$X_m = A \cos \frac{m\pi x}{a}$$

$$\textcircled{2} \rightarrow Y = C \cos \gamma y + D \sin \gamma y$$

$$C = 0, \quad \gamma = \frac{n\pi}{b}, \quad n = 1, 2, \dots$$

$$\lambda_{mn}^2 = \mu_m^2 + \gamma_n^2 = \left(\frac{m^2}{a^2} + \frac{n^2}{b^2}\right) \pi^2$$

$$T_{mn} = E_{mn} e^{-\alpha \lambda_{mn}^2 t}$$

$$\theta(x, y, t) = \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} \alpha_{mn} e^{-\alpha \lambda_{mn}^2 t} \cos \frac{m\pi x}{a} \sin \frac{n\pi y}{b} \quad \text{نویس}$$

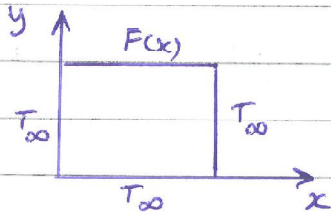
$$F(x, y) = \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} \alpha_{mn} \cos \frac{m\pi x}{a} \sin \frac{n\pi y}{b}$$

$$\alpha_{mn} = \frac{2}{ab} \int_0^a \int_0^b F(x, y) \sin \left(\frac{n\pi y}{b}\right) dx dy$$

$$\alpha_{mn} = \frac{\int_0^a \int_0^b F(x, y) \sin \left(\frac{n\pi y}{b}\right) \cos \left(\frac{m\pi x}{a}\right) dx dy}{\int_0^a \int_0^b \sin^2 \left(\frac{n\pi y}{b}\right) \cos^2 \left(\frac{m\pi x}{a}\right) dx dy}$$

✓ ۳

نکته ۱: در صورتی که در دو جهت x و y شرایط مرزی یکسان باشد می‌توان از روش جدایی متغیرها استفاده کرد.

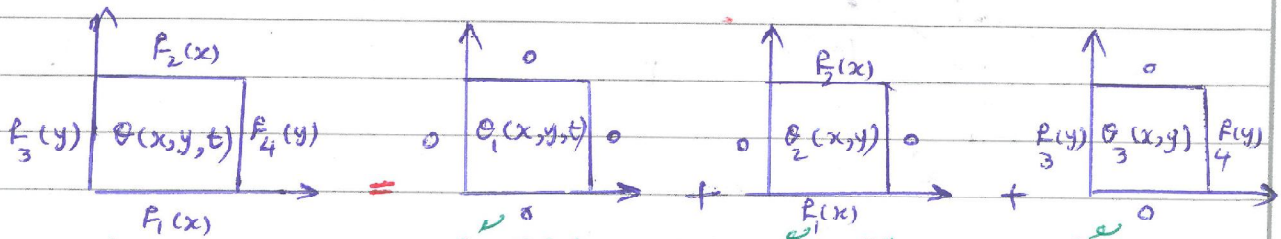


$$\theta(x, y, t) = \theta_1(x, y) + \theta_2(x, y, t)$$

راستی

چپ

نکته ۲:



در تمام حاکم، دینامیک
فردی در تمام جهات

در صورتی که
در تمام جهات

در تمام حاکم، دینامیک
فردی در تمام جهات

در تمام حاکم، دینامیک
فردی در تمام جهات

$$= \theta_1(x, y, t) + \theta_2(x, y) + \theta_3(x, y)$$

